

Document made available under the Patent Cooperation Treaty (PCT)

International application number: PCT/JP05/005065

International filing date: 15 March 2005 (15.03.2005)

Document type: Certified copy of priority document

Document details: Country/Office: JP
Number: 2004-096499
Filing date: 29 March 2004 (29.03.2004)

Date of receipt at the International Bureau: 31 March 2005 (31.03.2005)

Remark: Priority document submitted or transmitted to the International Bureau in compliance with Rule 17.1(a) or (b)



World Intellectual Property Organization (WIPO) - Geneva, Switzerland
Organisation Mondiale de la Propriété Intellectuelle (OMPI) - Genève, Suisse

15.3.2005

日本国特許庁
JAPAN PATENT OFFICE

別紙添付の書類に記載されている事項は下記の出願書類に記載されて
いる事項と同一であることを証明する。

This is to certify that the annexed is a true copy of the following application as filed
with this Office.

出願年月日 2004年 3月29日
Date of Application:

出願番号 特願2004-096499
Application Number:
[ST. 10/C]: [JP 2004-096499]

出願人 パイオニア株式会社
Applicant(s):

2005年 2月24日

特許庁長官
Commissioner,
Japan Patent Office

小川

洋

【書類名】 特許願
【整理番号】 58P0887
【提出日】 平成16年 3月29日
【あて先】 特許庁長官殿
【国際特許分類】 G03H 1/00
G11B 7/09

【発明者】
【住所又は居所】 埼玉県鶴ヶ島市富士見6丁目1番1号 パイオニア株式会社 総合研究所内
【氏名】 小笠原 昌和

【特許出願人】
【識別番号】 000005016
【氏名又は名称】 パイオニア株式会社

【代理人】
【識別番号】 100079119
【弁理士】
【氏名又は名称】 藤村 元彦

【手数料の表示】
【予納台帳番号】 016469
【納付金額】 21,000円

【提出物件の目録】
【物件名】 特許請求の範囲 1
【物件名】 明細書 1
【物件名】 図面 1
【物件名】 要約書 1
【包括委任状番号】 9006557

【書類名】特許請求の範囲**【請求項 1】**

基板と反射層を有し、光照射により情報の記録又は再生が行われるホログラム記録担体であって、

可干渉性の参照光及び信号光の成分による光学干渉パターンを回折格子として内部に保存するホログラム記録層と、

前記ホログラム記録層の膜厚方向に積層されかつ、光強度に感応して物性が変化する2次元記録層と、を有することを特徴とするホログラム記録担体。

【請求項 2】

前記光学干渉パターンは第1光ビームにより生成されてホログラムが記録され、前記2次元記録層が第2光ビームに感応し前記物性の変化によりマークが記録されることを特徴とする請求項1記載のホログラム記録担体。

【請求項 3】

前記ホログラム記録層は、前記第2光ビームの波長に対する感度より高い前記第1光ビームの波長に対する感度を有すること、並びに、前記2次元記録層は、前記第2光ビームの波長に対する感度が前記第1光ビームの波長に対する感度より高く設定された相変化膜、色素膜又は光磁気記録膜であることを特徴とする請求項2記載のホログラム記録担体。

【請求項 4】

前記2次元記録層は前記ホログラム記録層及び前記反射層間に配置されていることを特徴とする請求項1～3のいずれかに記載のホログラム記録担体。

【請求項 5】

前記2次元記録層は前記ホログラム記録層の光照射面側に配置されていることを特徴とする請求項1～4のいずれかに記載のホログラム記録担体。

【請求項 6】

前記ホログラム記録層に記録された前記ホログラム又は前記ホログラムの一群の終端を示す終端マークが、前記ホログラム又は前記ホログラムの一群が記録された前記ホログラム記録層の部分に積層された前記2次元記録層の部分に、記録されていることを特徴とする請求項1～5のいずれかに記載のホログラム記録担体。

【請求項 7】

前記ホログラム記録層に記録された前記ホログラム又は前記ホログラムの一群のアドレスを示すアドレスマークが、前記ホログラム又は前記ホログラムの一群が記録された前記ホログラム記録層の部分に積層された前記2次元記録層の部分に、記録されていることを特徴とする請求項1～5のいずれかに記載のホログラム記録担体。

【請求項 8】

前記ホログラム記録層に記録された前記ホログラム又は前記ホログラムの一群に関係する情報を示す関係マークが、前記ホログラム又は前記ホログラムの一群が記録された前記ホログラム記録層の部分に積層された前記2次元記録層の部分に、記録されていることを特徴とする請求項1～5のいずれかに記載のホログラム記録担体。

【請求項 9】

前記反射層は、対物レンズから前記ホログラム記録層及び前記2次元記録層を通過して合焦される前記光ビームのスポットを追従させるための各々が離れて交わることなく延在するトラックを有することを特徴とする請求項1～8のいずれかに記載のホログラム記録担体。

【請求項 10】

前記トラックは螺旋状もしくは螺旋弧状又は同心円状に形成されていることを特徴とする請求項1～9のいずれかに記載のホログラム記録担体。

【請求項 11】

前記トラックは平行に形成されていることを特徴とする請求項1～10のいずれかに記載のホログラム記録担体。

【請求項 12】

基板と、反射層と、可干渉性の参照光及び信号光の成分による光学干渉パターンを回折格子として内部に保存するホログラム記録層と、前記ホログラム記録層の膜厚方向に積層されかつ、光強度に感応して物性が変化する2次元記録層と、を有し、光照射により回折格子の情報の記録又は再生が行われるホログラム記録担体のホログラム装置であって、光ビームを前記2次元記録層に集光してその戻り光を検出することにより、前記ホログラム記録担体の動きに前記光ビームを追従させるサーボ制御を行うとともに、前記光ビームによって前記2次元記録層においてマークを記録又は再生することを特徴とするホログラム装置。

【請求項13】

第1及び第2光源と、前記ホログラム記録層及び前記2次元記録層に記録すべきデータを前記第1及び第2光源へそれぞれ供給する第1及び第2駆動回路と、前記第1及び第2光源からの前記光ビームを略共軸に前記ホログラム記録担体へ照射しつつ前記ホログラム記録担体から戻る光を対応する検出部に供給する対物レンズを含む光学系と、を備え、前記ホログラム記録層は第1光源からの光ビームにより生成されてホログラムが記録され、記光学干渉パターンは第1光源からの光ビームにより生成されてホログラムが記録され、前記2次元記録層が第2光源からの光ビームに感応し前記物性の変化によりマークが記録されることを特徴とする請求項12記載のホログラム装置。

【請求項14】

前記光学系は、前記第1光源からの光ビームを参照光として記録情報に応じて空間的に変調することにより信号光を生成する空間光変調器を含み、前記参照光及び信号光を略共軸に合流させる光学系を有することを特徴とする請求項13記載のホログラム装置。

【請求項15】

前記ホログラム記録層に記録すべき前記ホログラム又は前記ホログラムの一群の終端を示す終端マークを、前記マークとして、前記ホログラム又は前記ホログラムの一群が記録された前記ホログラム記録層の部分に積層された前記2次元記録層の部分に、記録することを特徴とする請求項12～14のいずれかに記載のホログラム装置。

【請求項16】

前記ホログラム記録層に記録すべき前記ホログラム又は前記ホログラムの一群のアドレスを示すアドレスマークを、前記マークとして、前記ホログラム又は前記ホログラムの一群が記録された前記ホログラム記録層の部分に積層された前記2次元記録層の部分に、記録することを特徴とする請求項12～14のいずれかに記載のホログラム装置。

【請求項17】

前記ホログラム記録層に記録すべき前記ホログラム又は前記ホログラムの一群に関係する情報を示す関係マークを、前記マークとして、前記ホログラム又は前記ホログラムの一群が記録された前記ホログラム記録層の部分に積層された前記2次元記録層の部分に、記録することを特徴とする請求項12～14のいずれかに記載のホログラム装置。

【請求項18】

基板と、反射層と、可干渉性の参照光及び信号光の成分による光学干渉パターンを回折格子として内部に保存するホログラム記録層と、前記ホログラム記録層の膜厚方向に積層されかつ、光強度に感応して物性が変化する2次元記録層と、を有し、光照射により情報の記録が行われるホログラム記録担体の記録方法であって、

光ビームを前記2次元記録層に集光してその戻り光を検出することにより、前記ホログラム記録担体の動きに前記光ビームを追従させるサーボ制御を行うとともに、前記光ビームによってマークを前記2次元記録層に記録することを特徴とする記録方法。

【請求項19】

前記光ビームは前記ホログラム記録担体へ略共軸に照射される1及び第2光ビームであり、前記光学干渉パターンは第1光ビームにより生成され、前記2次元記録層は第2光ビームに感応することを特徴とする請求項18記載の記録方法。

【請求項20】

前記第1光ビームは、第1光源からの参照光を記録情報に応じて空間的に変調する空間光変調器により信号光を生成し、前記参照光及び信号光を略共軸に合流させて生成される

ことを特徴とする請求項19記載の記録方法。

【請求項21】

前記ホログラム記録層に記録すべき前記ホログラム又は前記ホログラムの一群の終端を示す終端マークを、前記マークとして、前記ホログラム又は前記ホログラムの一群が記録された前記ホログラム記録層の部分に積層された前記2次元記録層の部分に、記録することを特徴とする請求項18～20のいずれかに記載の記録方法。

【請求項22】

前記ホログラム記録層に記録すべき前記ホログラム又は前記ホログラムの一群のアドレスを示すアドレスマークを、前記マークとして、前記ホログラム又は前記ホログラムの群が記録された前記ホログラム記録層の部分に積層された前記2次元記録層の部分に、記録することを特徴とする請求項18～20のいずれかに記載の記録方法。

【請求項23】

前記ホログラム記録層に記録すべき前記ホログラム又は前記ホログラムの一群に関係する情報を示す関係マークを、前記マークとして、前記ホログラム又は前記ホログラムの群が記録された前記ホログラム記録層の部分に積層された前記2次元記録層の部分に、記録することを特徴とする請求項18～20のいずれかに記載の記録方法。

【請求項24】

基板と、反射層と、可干渉性の参照光及び信号光の成分による光学干渉パターンを回折格子として内部に保存するホログラム記録層と、前記ホログラム記録層の膜厚方向に積層されかつ、光強度に感応して物性が変化する2次元記録層と、を有し、光照射によりマークが前記2次元記録層に記録されているホログラム記録担体の再生方法であつて、

光ビームを前記2次元記録層に集光してその戻り光を検出することにより、前記ホログラム記録担体の動きに前記光ビームを追従させるサーボ制御を行うとともに、前記光ビームによって前記2次元記録層の前記マークから情報を再生することを特徴とする再生方法。

【請求項25】

前記光ビームは、前記ホログラム記録担体へ略共軸に照射される1及び第2光ビームであり、前記光学干渉パターンからの情報は第1光ビームにより再生され、前記2次元記録層は第2光ビームに感応し前記2次元記録層からの情報は第2光ビームより再生されることを特徴とする請求項24記載の再生方法。

【書類名】明細書

【発明の名称】ホログラム記録担体並びに記録再生方法及び装置

【技術分野】

【0001】

本発明は光ディスク、光カードなどの光学的に情報記録又は情報再生が行われる記録媒体に関し、特に光ビームの照射により情報の記録又は再生可能なホログラム記録層を有するホログラム記録担体並びに記録再生方法及びホログラム装置に関する。

【背景技術】

【0002】

高密度情報記録のために、2次元データを高密度記録できるホログラムが注目されている。このホログラムの特徴は、記録情報を担持する光の波面を、フォトリフラクティブ材料などの光感応材料からなる記録媒体に体積的に屈折率の変化として記録することにある。ホログラム記録担体に多重記録を行うことによって記録容量を飛躍的に増大させることができる。多重記録には、角度多重や位相符号化多重などがあり、重畳したホログラム領域でも、干渉する光波の入射角度や位相を変えることにより、情報を多重記録することが可能である。

【0003】

一方、ホログラム記録担体をディスクとして利用し、情報を超高密度で記録する光情報記録装置が開発されている（特許文献1参照）。ホログラムの干渉縞パターンを記録するには記録媒体と書き込み光との相対的静止状態での適度な露光の時間とエネルギーが必要であるので、かかる従来技術は、移動する記録媒体の記録位置に、正確に露光し続ける方法を提供している。

【0004】

かかる従来のホログラム記録担体には、その周方向に隣り合うアドレス・サーボ領域の間には、情報記録領域が設けられている。アドレス・サーボ領域には、フォーカス・サーボ及びトラッキング・サーボを行うための情報及び情報記録領域に対するアドレス情報が、予めエンボスピットによって記録してある。透明基板上に積層された情報ホログラム記録層は、ホログラムが三次元的に記録される層であり、レーザビームが照射されたときにその強度に応じて屈折率、誘電率、反射率などの光学的特性が変化する材料によって形成され、アルミニウム膜が反射膜として形成されている。

【特許文献1】特開2003-85768号公報。

【発明の開示】

【発明が解決しようとする課題】

【0005】

従来、複数回のホログラム記録、例えば追記記録を行う場合に、1回のホログラム記録工程で書き込まれるデータの単位ビット量が大きくなるため、データの記録済み部分の境界を探すためにホログラム毎で検索を行うなど制御が複雑であった。

【0006】

そこで、本発明の解決しようとする課題には、複数回のホログラム記録を速やかに行えるとともに安定的に記録又は再生を行うことを可能にするホログラム記録担体並びに記録再生方法及びホログラム装置を提供することが一例として挙げられる。

【課題を解決するための手段】

【0007】

請求項1記載のホログラム記録担体は、基板と反射層を有し、光照射により情報の記録又は再生が行われるホログラム記録担体であつて、

可干渉性の参照光及び信号光の成分による光学干渉パターンを回折格子として内部に保存するホログラム記録層と、

前記ホログラム記録層の膜厚方向に積層されかつ、光強度に感応して物性が変化する2次元記録層と、を有することを特徴とする。

【0008】

請求項12記載のホログラム装置は、基板と、反射層と、可干渉性の参照光及び信号光の成分による光学干渉パターンを回折格子として内部に保存するホログラム記録層と、前記ホログラム記録層の膜厚方向に積層されかつ、光強度に感応して物性が変化する2次元記録層と、を有し、光照射により回折格子の情報の記録又は再生が行われるホログラム記録担体のホログラム装置であって、

光ビームを前記2次元記録層に集光してその戻り光を検出することにより、前記ホログラム記録担体の動きに前記光ビームを追従させるサーボ制御を行うとともに、前記光ビームによって前記2次元記録層においてマークを記録又は再生することを特徴とする。

【0009】

請求項18記載の記録方法は、基板と、反射層と、可干渉性の参照光及び信号光の成分による光学干渉パターンを回折格子として内部に保存するホログラム記録層と、前記ホログラム記録層の膜厚方向に積層されかつ、光強度に感応して物性が変化する2次元記録層と、を有し、光照射により情報の記録が行われるホログラム記録担体の記録方法であって、

光ビームを前記2次元記録層に集光してその戻り光を検出することにより、前記ホログラム記録担体の動きに前記光ビームを追従させるサーボ制御を行うとともに、前記光ビームによってマークを前記2次元記録層に記録することを特徴とする。

【0010】

請求項24記載の再生方法は、基板と、反射層と、可干渉性の参照光及び信号光の成分による光学干渉パターンを回折格子として内部に保存するホログラム記録層と、前記ホログラム記録層の膜厚方向に積層されかつ、光強度に感応して物性が変化する2次元記録層と、を有し、光照射によりマークが前記2次元記録層に記録されているホログラム記録担体の再生方法であって、

光ビームを前記2次元記録層に集光してその戻り光を検出することにより、前記ホログラム記録担体の動きに前記光ビームを追従させるサーボ制御を行うとともに、前記光ビームによって前記2次元記録層の前記マークから情報を再生することを特徴とする。

【発明を実施するための最良の形態】

【0011】

以下に本発明の実施の形態を図面を参照しつつ説明する。

【0012】

<ホログラム記録担体>

図1は、本実施形態の一例である光照射により情報の記録又は再生が行われるディスク形状のホログラム記録担体2を示す。

【0013】

ホログラム記録担体2は、光照射側の反対側から、基板3上に積層された、反射層4、2次元記録層5、分離層6、ホログラム記録層7、及び保護層8からなる。

【0014】

ホログラム記録担体2は、可干渉性の参照光及び信号光の成分を含む第1光ビームFBによる光学干渉パターンを回折格子として内部に保存するホログラム記録層7と、その膜厚方向に積層された2次元記録層5とを備えている。なお、第1光ビームFBは、再生に用いる場合、信号光の成分を含ませない。また、位相符号化多重の再生の場合、信号光の成分を含ませないが、位相変調パターン及び参照光の成分のみを第1光ビームFBは含む。

。

【0015】

2次元記録層5は、サーボビームSB(第2光ビーム)の強度に感応して物性が可逆的に変化する第2光感応材料からなる。2次元記録層5は、サーボビームSB又は非可逆的に変化する第2光感応材料からなる。2次元記録層5は、サーボビームSBの波長に対する感度が第1光ビームFBの波長に対する感度より高く設定された相変化膜の、色素膜又は光磁気記録膜である。2次元記録層5はサーボビームSBの光強度によってマーク記録が可能な材料から選択される。

【0016】

ホログラム記録層7は、サーボビームSBの波長に対する感度より高い第1光ビームFBの波長に対する感度を有する。ホログラム記録層7を通過する光の干渉パターンにより情報の記録又は再生可能となるように、光学干渉パターンを保存するホログラム記録層7を構成する第1光感応材料としてフォトリソラクティブ材料や、ホールバーニング材料、フォトクロミック材料などが用いられる。

【0017】

基板3は、その材料として特に限定されるものではなく、例えば、ガラス、或いはポリカーボネート、アモルファスopolioレフィン、ポリイミド、PET、PEN、PESなどのプラスチック、紫外線硬化型アクリル樹脂などが用いられ、その正面に離れて交わることなく延在する複数のトラックTとしてグループが形成されている。反射層4は例えばアルミニウムなどの金属又は誘電体多層膜からなる。反射層4はガイド層としても機能する。分離層6及び保護層8は光透過性材料からなり、積層構造の平坦化や、ホログラム記録層などの保護の機能を担う。

【0018】

トラックTは、光ビーム照射用の対物レンズの少なくともトラッキングサーボのサーボ制御を行うため設けられる。ホログラムHGはトラックT上方のホログラム記録層7に体積的に記録される。基板3が円板の場合、トラッキングサーボ制御を行うため、トラックTは基板の中心に関してその上に螺旋状又は同心円状、或いは複数の分断された螺旋弧状に形成され得る。

【0019】

可干渉性の第1光ビームによる光学干渉パターンは、ホログラム記録層内部にホログラムHG(回折格子)として体積的に保存され、ホログラム記録層の膜厚方向に積層された2次元記録層には、第1光ビームと略共軸に照射されるサーボビームSBによって、1以上のマークMが2次元的に記録される。すなわち、サーボビームSBによって、ホログラム記録担体2の動きに対物レンズを追従させる以外に2次元記録層5に情報を記録することができるようになっている。マークMは、ホログラム記録層に記録されたホログラム又はその一群の部分に積層された2次元記録層の対応した部分に、記録される。サーボビームSBはマーク記録だけでなく、2次元記録層に集光され、第1及び第2光ビームの少なくとも第2光ビームのホログラム記録担体2へのフォーカス又はトラッキングのサーボ制御にサーボビームSBとして用いられる。マークMとしては、ホログラム記録層に記録すべきホログラム又はその一群の終端を示す終端マーク、それらのアドレスを示すアドレスマーク、それらに関係する種々の情報(内容情報のサムネイル情報、圧縮方法情報、ホログラム記録時のレーザーパワーや記録波長などの情報)を示す関係マークが挙げられる。

【0020】

サーボ制御は、光ビームを射出する光源、光ビームを反射層4に光スポットとして集光させ、その反射光を光検出器へ導く対物レンズを含む光学系などを備えたピックアップを用いて、検出された信号に応じて対物レンズをアクチュエータで駆動することにより、行わる。反射層上の光スポットの直径は、光ビーム波長と対物レンズの開口数(numerical aperture: NA)により決まる値(いわゆる回折限界で、例えば $0.82\lambda/NA$ である(λ =波長)が、収差が波長に比較して十分小さい場合は、光ビームの波長と開口数だけで決定される)まで、絞り込まれるように設定される。すなわち、対物レンズから照射される光ビームは、そのビームウエストの位置に反射層が位置するときに合焦となるように、使用される。グループの幅は、光スポットからの反射光を受光する光検出器の出力、例えばプッシュプル信号に応じて適宜設定される。

【0021】

図2に示すように、反射層4のトラックTのピッチPx(x方向すなわちトラックTの伸長方向(y方向)に垂直な方向)は、第1光ビームFBのスポット上方に記録されるホログラムHGの多重度から決まる所定距離として設定される。実際のシフト多重記録方式ホログラムシステムにおける最大多重度、すなわち記録媒体中の同一体積中に最大で幾つの独立したホログラムが記録可能であるかを示す値(回数)は、上記のように媒体や装置

構成で決定される。最小のトラックピッチ P_x (すなわち最小シフト距離) は、記録されるホログラム領域の差し渡しを最大多重度で除したもので設定される。トラックピッチ P_x は、最小シフト距離以上で設定される。

【0022】

なお、上記実施形態では、反射層4とホログラム記録層7とが分離層を介して積層された構造のホログラム記録担体を示したが、分離層を省略することもできる。また、基板3のホログラム記録層7が積層された反対側に反射層4が積層され、基板が分離層として機能するように、ホログラム記録層7と反射層4の間に基板3を配置することもできる。

【0023】

<ホログラム装置>

図3は本発明を適用したホログラム記録担体の情報を記録又は再生するホログラム装置の概略構成の例を示す。

【0024】

図3のホログラム装置は、ホログラム記録担体2のディスクをターンテーブルを介して回転させるスピンドルモータ22、ホログラム記録担体2から光ビームによって信号を読み出すピックアップ23、該ピックアップを保持し半径方向(x 方向)に移動させるピックアップ駆動部24、第1光源駆動回路25a、第2光源駆動回路25b、空間光変調器駆動回路26、再生光信号検出回路27、サーボ信号処理回路28、フォーカスサーボ回路29、 x 方向移動サーボ回路30x、 y 方向移動サーボ回路30y、ピックアップ駆動部24に接続されピックアップの位置信号を検出するピックアップ位置検出回路31、ピックアップ駆動部24に接続されこれに所定信号を供給するライダサーボ回路32、スピンドルモータ22に接続されスピンドルモータの回転数信号を検出する回転数検出部33、該回転数検出部に接続されホログラム記録担体2の回転位置信号を生成する回転位置検出回路34、並びにスピンドルモータ22に接続されこれに所定信号を供給するスピンドルサーボ回路35を備えている。

【0025】

ホログラムホログラム装置は制御回路37を有しており、制御回路37は第1光源駆動回路25a、第2光源駆動回路25b、空間光変調器駆動回路26、再生光信号検出回路27、サーボ信号処理回路28、フォーカスサーボ回路29、 x 方向移動サーボ回路30x、 y 方向移動サーボ回路30y、ピックアップ位置検出回路31、ライダサーボ回路32、回転数検出部33、回転位置検出回路34、並びにスピンドルサーボ回路35に接続されている。制御回路37はこれら回路からの信号に基づいて、これら駆動回路を介してピックアップに関するフォーカスサーボ制御、 x 及び y 方向移動サーボ制御、再生位置(x 及び y 方向の位置)の制御などを行う。制御回路37は、各種メモリを搭載したマイクロコンピュータからなり装置全体の制御をなすものであり、操作部(図示せず)からの使用者による操作入力及び現在の装置の動作状況に応じて各種の制御信号を生成するとともに、使用者に動作状況などを表示する表示部(図示せず)に接続されている。

【0026】

また、制御回路37は外部から入力されたホログラム記録すべきデータの符号化などの処理を実行し、所定信号を空間光変調器駆動回路26に供給してホログラムの記録シーケンスを制御する。制御回路37は、再生光信号検出回路27からの信号に基づいて復調及び誤り訂正処理をなすことにより、ホログラム記録担体に記録されていたデータを復元する。更に、制御回路37は、復元したデータに対して復号処理を施すことにより、情報データの再生を行い、これを再生情報データとして出力する。

【0027】

更にまた、制御回路37は、記録すべきホログラムデータから得られた内容情報(例えば画像データ)のサムネイル情報や、ホログラム記録時の圧縮法、符号化復号化法、レーベーパワー、記録波長などのホログラムデータに関するデータの符号化などの処理を実行し、得られた信号を第2光源駆動回路25bに供給してマーク記録を制御する。そして、制御回路37は、サーボ信号処理回路28から供給される信号に基づいて、ホログラム

記録担体の2次元記録層に記録されていたデータを再生して出力する。

【0028】

図4及び図5は当該ホログラム装置のピックアップの概略構成に示す。

【0029】

ピックアップ23は、大きく分けてホログラム記録再生光学系と、サーボ系と、共通系と、からなり、これらの系は対物レンズOBを除いてほぼ共通の平面上に配置されている。

【0030】

ホログラム記録再生光学系は、ホログラムの記録及び再生用の第1レーザ光源LD1、第1コリメータレンズCL1、第1ハーフミラープリズムHP1、第2ハーフミラープリズムHP2、偏光空間光変調器SLM、CCDや相補型金属酸化膜半導体装置などのアレイからなる像検出センサCMOSを含む再生光信号検出部、第3ハーフミラープリズムHP3及び、第4ハーフミラープリズムHP4、からなる。

【0031】

サーボ系は、ホログラム記録担体2に対する光ビームの位置をサーボ制御(x y z方向移動)するための第2レーザ光源LD2、第2コリメータレンズCL2、サーボビームSBのためのマルチビームを生成するグレーティングなど回折光学素子GR、偏光ビームスプリッタPBS、1/4波長板1/4λ、カップリングレンズAS、及び光検出器PDを含むサーボ信号検出部からなる。また、サーボ系は、2次元記録層5へのマーク記録の記録再生にも用いられる。

【0032】

ダイクロイックプリズムDP及び対物レンズOBは共通系である。

【0033】

図4及び図5に示すように、第1、第3及び第4ハーフミラープリズムHP1、HP3、HP4のハーフミラー面は平行となるように配置されるとともに、これらハーフミラー面の法線方向において第2ハーフミラープリズムHP2、ダイクロイックプリズムDP及び偏光ビームスプリッタPBSのハーフミラー面、分離面が平行となるように配置されている。これら光学部品は、第1及び第2レーザ光源LD1、LD2からの光ビームの光軸(一点鎖線)がそれぞれ記録及び再生光学系並びにサーボ系に延在し、共通系でほぼ一致するように配置されている。

【0034】

第1レーザ光源LD1は第1光源駆動回路25aに接続され、射出する第1光ビームFBの強度をホログラム記録時には強く再生時には弱くするように、同回路によりその出力調整がされる。

【0035】

第2レーザ光源LD2は第2光源駆動回路25bに接続され、第1レーザ光源とは異なる波長のサーボビームSBの強度を、マーク記録時には強く再生時には弱くするように、同回路によりその出力調整がされる。

【0036】

反射型の偏光空間光変調器SLMは、マトリクス状に分割された複数の画素電極を有する液晶パネルなどで電気的に入射光の一部を反射する機能、又はすべて透過して無反射状態とする機能を有する。この偏光空間光変調器SLMは第1光源駆動回路25aに接続され、空間光変調器駆動回路26からの記録すべきページデータ(平面上の明暗ドットパターンなどの2次元データの情報パターン)に基づいた分布を有するように光ビームを変調かつ反射して、信号光を生成する。なお、偏光空間光変調器SLMに代え、マトリクス状に分割された複数の画素電極を有する透過型液晶パネルを空間光変調器として用いる場合、第1及び第2ハーフミラープリズムHP1、HP2間に配置される。

【0037】

像検出センサCMOSを含む再生光信号検出部は再生光信号検出回路27に接続されている。

【0038】

更に、ピックアップ23には、対物レンズOBを自身の光軸に平行な方向（z方向）、トラックに平行方向（y方向）及び垂直な方向（x方向）に移動させる対物レンズ駆動部36が備えられている。

【0039】

サーボ信号検出部の光検出器PDは、サーボ信号処理回路28に接続され、例えば、フォーカスサーボ用並びにx及びy方向移動サーボ用にそれぞれに受光素子を有する。光検出器PDからのマーク信号RF、フォーカスエラー信号やトラッキングエラー信号などの出力信号はサーボ信号処理回路28に供給される。

【0040】

サーボ信号処理回路28においては、フォーカスエラー信号からフォーカシング駆動信号が生成され、これが制御回路37を介してフォーカスサーボ回路29に供給される。信号が生成され、これが制御回路37を介してフォーカスサーボ回路29に供給される。フォーカスサーボ回路29は駆動信号に応じて、ピックアップ23に搭載されている対物レンズ駆動部36のフォーカシング部分を駆動し、そのフォーカシング部分はホログラム記録担体に照射される光スポットの焦点位置を調整するように動作する。

【0041】

更に、サーボ信号処理回路28においては、x及びy方向移動駆動信号が発生され、これらがx方向移動サーボ回路30x及びy方向移動サーボ回路30yにそれぞれ供給される。x方向移動サーボ回路30x及びy方向移動サーボ回路30yは、x及びy方向移動する。駆動信号に応じてピックアップ23に搭載されている対物レンズ駆動部36を駆動する。よって、対物レンズはx、y及びz方向の駆動信号による駆動電流に応じた分だけ駆動され、ホログラム記録担体に照射される光スポットの位置が変位する。これにより、記録時の運動しているホログラム記録担体に対する光スポットの相対位置を一定としてホログラムの形成時間を確保できる。

【0042】

制御回路37は、操作部又はピックアップ位置検出回路31からの位置信号及びサーボ信号処理回路28からのx方向移動エラー信号に基づいてスライダ駆動信号を生成し、これをスライダサーボ回路32に供給する。スライダサーボ回路32はピックアップ駆動部24を介して、そのスライダ駆動信号による駆動電流に応じピックアップ23をディスク半径方向に移送せしめる。

【0043】

回転数検出部33は、ホログラム記録担体2をターンテーブルで回転させるスピンドルモータ22の現回転周波数を示す周波数信号を検出し、これに対応するスピンドル回転数信号を生成し、回転位置検出回路34に供給する。回転位置検出回路34は回転数位置信号を生成し、それを制御回路37に供給する。制御回路37はスピンドル駆動信号を生成し、それをスピンドルサーボ回路35に供給し、スピンドルモータ22を制御して、ホログラム記録担体2を回転駆動する。

【0044】

図6に本実施形態のホログラムホログラム装置におけるピックアップの対物レンズ駆動部36を示す。

【0045】

対物レンズ駆動部36は、ピックアップボディ（図示せず）に固設された支持部38に結合したピエゾ素子39によってy方向に振動自在なアクチュエータベース42を有している。ピックアップボディ内にはレーザ光源からの光ビームを直角に反射して対物レンズOBに導く立ち上げプリズム45など、ピックアップを形成するための上記した所要の光学部品が設けられている。なお、該光ビームは開口42c、対物レンズOBを経ることにより、ターンテーブル上の媒体の情報記録面にスポット光として集束照射される。

【0046】

図6に示すように、対物レンズOBは筒状に形成されて該対物レンズと共に可動光学系を構成するレンズホルダ48の上端突出部に取り付けられている。レンズホルダ48の外

周にはコイル中心軸が対物レンズOBの光軸と平行となるようにフォーカシングコイル50が巻装されている。フォーカシングコイル50の外側にはコイル中心軸が対物レンズOBの光軸に対して直角となるように例えば4つのトラッキングコイル51が取り付けられている。各トラッキングコイル51は、予め各々環状に巻回されたものをフォーカシングコイル50上に貼付してなる。対物レンズOB及びレンズホルダ48からなる可動光学系コイル50上に貼付してなる。対物レンズOB及びレンズホルダ48からなる可動光学系コイル50上に貼付してなる。対物レンズOBの光軸方向において離隔して配置されかつ該光軸方向に対しては、互いに対物レンズOBの光軸方向において離隔して配置されかつ該光軸方向に対して直角なy方向に延在する2対、合計4本の長手支持部材53の一端部により支持されている。但し、図6には支持部材53は3本のみが示されている。各支持部材53は、アクチュエータベース42上に固着された張出部42aに、その他端部において、片持梁状に取り付けられている。各支持部材53はコイル材料などからなり可撓性を有している。4本の長手支持部材53と上記ピエゾ素子39によって対物レンズOB及びレンズホルダ48からなる可動光学系は、x y z方向において移動自在となっている。

【0047】

レンズホルダ48は一対の磁気回路に離間しつつ挟まれている。各磁気回路はレンズホルダ48に面する磁石55とこれを支持する金属プレート56からなり、アクチュエータベース42上に固着されている。レンズホルダ48には一対の貫通孔が形成され、一対の貫通孔は長手支持部材53の伸長方向におけるレンズホルダ48のフォーカシングコイル貫通孔は長手支持部材53の伸長方向におけるレンズホルダ48のフォーカシングコイル50の内側にはコイル中心軸及び対物レンズOBの光軸と平行となり対物レンズOBを挟む位置にある。各貫通孔内に磁気回路の金属プレート56から伸長するヨーク57が非接触で挿入されている。よって、フォーカシングコイル50及びトラッキングコイル51は磁石55及びヨーク57からなる磁気回路の磁気ギャップ内に位置している。

【0048】

フォーカシングコイル50、トラッキングコイル51及びピエゾ素子39がそれぞれフォーカスサーボ回路29、x方向移動サーボ回路30x及びy方向移動サーボ回路30yによって、制御されている。磁気ギャップには該各コイルと直角に鎖交する平行磁束が発生し得るので、該各コイルに所定電流を供給することによりx z方向の駆動力が発生して該各方向に上記の可動光学系を駆動することができる。

【0049】

このように、対物レンズOBのx及びy方向の駆動はボイスコイルモータを使用したものであり、y方向の駆動はピエゾ素子などを用いてアクチュエータベースごと駆動するようになる。なお、駆動部はこの構造の他に、すべての軸についてボイスコイルモータを使用することもできる。

【0050】

上記ホログラムホログラム装置を用いた、ホログラム記録担体に光ビームを照射して情報記録又は再生する記録再生方法を説明する。

【0051】

<ホログラム記録>

ホログラム記録時には、図7に示すように、第1レーザ光源LD1からの所定強度のコヒーレント光は第1ハーフミラープリズムHP1により、参照光ビームと信号光ビームに分離される（両ビームは破線で示し、光路説明のために図5の光軸からずらして示してある）。

【0052】

信号光ビームは第2ハーフミラープリズムHP2を透過し、偏光空間光変調器SLMの反射面の法線に沿って入射する。偏光空間光変調器SLMで所定変調され反射された信号光は、再び第2ハーフミラープリズムHP2に入射し反射して、第4ハーフミラープリズムHP4へ向かう。

【0053】

参照光ビームは第3ハーフミラープリズムHP3で反射され、第4ハーフミラープリズムHP4へ向かう。

【0054】

参照光と信号光は第4ハーフミラープリズムHP4にて略共軸となるように合流され第1光ビームFBとなる。第1光ビームFBはダイクロイックプリズムDPを通過し、対物レンズOBによってホログラム記録担体2に集光されホログラムが記録される。

【0055】

<ホログラム再生>

一方、再生時には、図8に示すように、記録時と同様に光は第1ハーフミラープリズムHP1により参照光ビームと信号光ビームに分離されるが、ホログラムの再生は参照光ビームのみで行う。偏光空間光変調器SLMを無反射状態（透過状態）にすることで、第3ハーフミラープリズムHP3からの参照光だけが第1光ビームFBとして、ダイクロイックプリズムDP及び対物レンズOBを通過し、ホログラム記録担体2に入射される。

【0056】

ホログラム記録担体2から発生する再生光（二点鎖線）は、対物レンズOB、ダイクロイックプリズムDP、第4ハーフミラープリズムHP4及び第3ハーフミラープリズムHP3を透過し、像検出センサCMOSに入射する。像検出センサCMOSはその出力を再生光信号検出回路27に送出して、そこで生成した再生信号を制御回路37に供給して記録されていたページデータを再生する。なお、第3ハーフミラープリズムHP3及び像検出センサCMOS間に結像レンズを設けることもできる。

【0057】

<サーボ制御>

ここで、ホログラムの記録及び再生時ともに、サーボビームによりホログラムディスク2との位置決めサーボ制御を行う。位置決めサーボ制御によって、光検出器PDの出力に基づいて演算されて得たエラー信号にて、x、y及びz方向の3軸に対物レンズを駆動でくる3軸アクチュエータ（対物レンズ駆動部36）を駆動する。

【0058】

図7及び図8に示すように、サーボ制御のための第2レーザ光源LD2は第1レーザ光源LD1とは異なる波長のコヒーレント光を射出する。第2レーザ光源LD2からのサーボビームSB（細実線）は、P偏光（紙面平行を示す双方向矢印）として、第2コリメータレンズCL2、回折光学素子GR、偏光ビームスプリッタPBS及び1/4波長板1/4λのサーボ検出用光路に導かれ、対物レンズOBの直前でダイクロイックプリズムDPにより第1光ビームFB（信号光及び参照光）と略共軸に合流される。サーボビームSBはダイクロイックプリズムDPで反射された後、対物レンズOBで集光されホログラム記録担体2に入射する。ホログラム記録担体2からの反射光（対物レンズOBへの戻り光）は1/4波長板1/4λを通過してS偏光（紙面垂直を示す中黒波線丸）となり、偏光ビームスプリッタPBS及びカップリングレンズASを経て、サーボ用光検出器PDの受光面の法線に沿って入射する。

【0059】

また、z方向のサーボ（フォーカスサーボ）は通常の光ピックアップで用いられている非点収差法、3ビーム法、スポットサイズ法、プッシュプル法など、また、それらの混在して用いた方法も用い得る。

【0060】

例えば非点収差法を用いた場合、光検出器PDの中央の1つは、図9に示すようにビーム受光用の4等分割の受光面を有した受光素子1a～1dから構成される。4分割線の方向はディスク半径方向とトラック接線方向に対応している。光検出器PDは、合焦時の光スポットが受光素子1a～1dの分割交差中心を中心とする円形となるように設定されている。

【0061】

光検出器PDの受光素子1a～1dの各出力信号に応じて、サーボ信号処理回路28は種々の信号を生成する。受光素子1a～1dの各出力信号をその順にAa～Adとすると、マーク信号RFは、 $RF = Aa + Ad + Ab + Ac$ と算出され、フォーカスエラー信号FEは、 $FE = (Aa + Ac) - (Ab + Ad)$ と算出され、トラッキングエラー信号TFEは、 $TFE = (Aa + Ac) - (Ab + Ad)$ と算出される。

Eは、 $TE = (Aa + Ad) - (Ab + Ac)$ と算出される。これら信号は制御回路37に供給される。

【0062】

<マーク記録再生>

本実施形態では、図2に示すように、サーボビームSBはホログラム記録担体2の2次元記録層5に集光され、従来の光ディスクと同様に光パワー変調により、2次元記録層5に情報をマークMとして記録する。また、サーボビームSBによりホログラム記録担体2に位置決めサーボ制御を常に行い、同時にホログラム再生は第1光ビームFBで行う。記録する情報の種類並びに他の担体構造を以下に示す。

【0063】

(1) ホログラム追記用マーク

図10に示すように、今回記録したホログラムの最後(HGlast)のものに対応する2次元記録層5における位置の後方の同一トラック上にホログラム記録終了を示す終端マークEMを記録する。次に、ホログラムを追記する場合、図11に示すように、次回記録するためのサーボビームSBでこの終端マークEMを検出することによって、追記箇所(最後のホログラム)を探すためにホログラムを再生することなく、当該追記箇所を確定することができ、終端マークEMの以後からホログラム記録を開始する。この場合、2次元記録層5には相変化膜、色素膜又は光磁気記録膜が用いられ得る。

【0064】

(2) マーク書き換え型ホログラム追記用マーク

図12に示すように、今回記録したホログラムの最後(HGlast)のものに対応する2次元記録層5における位置の所定距離前方の同一トラック上にホログラム記録終了を示す終端マークEMを記録する。次に、ホログラムを追記する場合、図13に示すように、次回記録するためのサーボビームSBでこの終端マークEMを検出し、検出した終端マークEMを消去し、消去位置の以後からホログラム記録を開始する。ここでも、追記箇所(最後のホログラム)を探すためにホログラムを再生することなく、当該追記箇所を確定することができ、終端マークEMの以後からホログラム記録を開始でき、上記実施形態同様、記録終了時に改めて追記用終端マークを記録できる。この場合、2次元記録層5には可逆的に物性変化が可能な相変化膜又は光磁気記録膜が用いられ得る。

【0065】

(3) セルフアドレス情報マーク

図14に示すように、ホログラム又はその一群において、所定タイミング(間隔)で、ホログラムの記録と同時に当該ホログラムに対応したアドレスマークAMをサーボビームSBで2次元記録層5のトラックT(ホログラム積層下)に記録する。再生時にサーボビームSBによって、このアドレスマークAMの情報を再生することによって、ホログラム又はその一群のアドレスサーチが可能となる。

【0066】

(4) セルフアドレス情報マーク

図15に示すように、ホログラムに記録されている高圧縮の画像データのサムネイル情報をや、ホログラム記録時のレーザーパワー、記録波長などの情報を示す関係マークSMをサーボビームSBによって、2次元記録層5のトラックT(ホログラム積層下)にわたつて同時に記録する。

【0067】

(5) 同時トラック記録

図16に示すように、トラックマークTMをサーボビームSBによって、2次元記録層5にホログラム記録と同時に記録する。

【0068】

特に、トラックの無いホログラム記録担体においてホログラム記録時にサーボビームSBでガイドとなるトラックを形成できる。

【0069】

(6) 同時トラック記録

図17に示すように、ホログラムに記録されている高圧縮の画像データのサムネイル情報や、ホログラム記録時のレーザーパワー、記録波長などの情報を示す関係トラックマークSTMをサーボビームSBによって、2次元記録層5にホログラム記録と同時に記録する。

【0070】

特に、トラックの無いホログラム記録担体においてガイドとなるトラッキング用のデータ以外に種々の情報を記録できる。

【0071】

(7) トラック間ホログラム記録

図18に示すように、ピックアップのグレーティングなど回折光学素子により、サーボビームSBをマルチビーム例えは3ビームとし、サイドビームでトラッキングサーボ制御を行いかつ中央のメインビームで記録を行う。今回記録したホログラムの最後(HG last)のものに対応する2次元記録層5における位置の隣接トラック間にマークRMを記録する。すなわち、直線上に並ぶ3つのサーボビームSBの光スポットの中央に記録用第1光ビームFBが位置するように、当該記録用第1光ビームFBの光軸を配置して、トラッキングサーボ制御し、隣接トラック間の鏡面部の上方のホログラム記録層7にてホログラム記録を実行する。

【0072】

(8) トラック間ホログラム記録

図19に示すようにサーボビームSBをグレーティングにより3ビームとし、2つのサイドビームでXYサーボを行いかつメインビームで記録を行う。すなわち、直線上に並ぶ3つのサーボビームSBの光スポットの中央に記録用第1光ビームFBが位置するように、当該記録用第1光ビームFBの光軸を配置して、トラッキングサーボ制御し、隣接トラック間の鏡面部の上方のホログラム記録層7にてホログラム記録を実行する。

【0073】

本実施形態におけるy方向位置決めマークY(欠落部)は、トラックTの伸長方向において各々がマークピッチPy(第2ピッチ)で離間しつつ、マークピッチPyがトラックピッチPxの関数となるように配置されている。

【0074】

例えば、同一トラック上のy方向位置決めマークYのマークピッチPyは、トラックピッチPxの略整数倍の大きさとする。このホログラム記録担体のトラック構造により、記録すべき隣接トラック間へ光スポットを正確に移動させることができる。本実施形態ではトラック構造にy方向の位置決めに用いるy方向位置決めマークYを設けることによって正確な多重記録を達成できる。

【0075】

(9) その他のホログラム記録担体構造

図20に示すように、ホログラム記録担体2は、光照射側の反対側から、基板3上に積層された、反射層4、2次元記録層5、分離層6、偏光機能層9、ホログラム記録層7、及び保護層8にて構成できる。ホログラム記録層7と2次元記録層5の間に1/4波長板やPBS膜などの偏光機能層9を形成する。偏光機能層9によって、参照光の偏光方向を選択することにより、ホログラム装置側に1/4波長板などを設けなくとも、参照光を照射検出光路から分離して、参照光が光検出器、センサなどに入射することを防ぐことができる。

【0076】

(10) その他のホログラム記録担体構造

図21に示すように、ホログラム記録担体2は、光照射側の反対側から、基板3上に積層された、反射層4、分離層6、ホログラム記録層7、保護層8、2次元記録層5及び保護層8にて構成できる。このように、2次元記録層5を対物レンズ側に配置することができる。この実施形態では、対物レンズには2焦点レンズが用いられる。この実施形態では

、2次元記録層5には、第1光ビームFBの波長において高光透過性の材料を用いることが好ましい。

【0077】

このように、サーボビームSBを用いて様々な情報が書き込めるため、例えば、ホログラムの最終記録地点がサーボビームSBで検出可能となり、追記が容易である。

【0078】

ホログラムを記録する際にアドレス情報を書き込むことができるため、あらかじめアドレスピットを設けなくて良い。

【0079】

ホログラムの内容をサムネイル化した情報を書き込めるため、サーボビームSBを用いて内容の確認ができる。また、簡易的な読み取り装置を用いて内容の確認ができる。既存の光ディスクドライブに近い読み取り装置が利用できる。

【0080】

また、上記実施形態においては、記録媒体として図22に示すようなホログラム記録担体ディスク2を例に説明したが、ホログラム記録担体の形状は円盤状に限定されるものではなく、他に例えば、図23に示すようなプラスチックなどからなる矩形状平行平板の光カード20aのホログラム記録担体であってもよい。かかる光カードにおいて、トラックカード20aのホログラム記録担体において、トラックが基板の例えれば重心に関してその上に螺旋状もしくは螺旋弧状又は同心円状に形成されてもよいし、トラックが基板上に平行に複数並設されていてもよい。

【0081】

さらにまた、上記実施形態においては、第1及び第2レーザ光源LD1、LD2からの互いに異なる波長の第1ビームFB及びサーボビームSB(第2ビーム)を用いて、ホログラムの記録及びマークの記録並びに光ビームのサーボ制御を実行した場合を説明したが、第1及び第2レーザ光源LD1、LD2は同一波長のレーザ光を射出するものを用いてもよい。この場合、例えば、サーボビームSBの光強度をホログラム記録に至らないレベルに抑えてサーボ制御を実行しつつ、ホログラム記録を要する時間帯のみ第1ビームFBをオンとするか、又はその光強度を所定記録レベルに上昇させることにより、ホログラム記録層と2次元記録層の記録の制御が達成できる。

【図面の簡単な説明】

【0082】

【図1】本発明による実施形態のホログラム記録担体を示す概略部分断面図。

【図2】本発明による実施形態のホログラム記録担体を示す概略部分斜視図。

【図3】本発明による実施形態のホログラム記録担体の情報を記録又は再生するホログラム装置の概略構成を示すブロック図。

【図4】本発明による実施形態のホログラム記録担体の情報を記録再生するホログラム装置のピックアップの概略を示す概略斜視図。

【図5】本発明による実施形態のホログラム記録担体の情報を記録再生するホログラム装置のピックアップの概略を示す構成図。

【図6】本発明による実施形態のホログラム記録担体の情報を記録再生するホログラム装置のピックアップにおける対物レンズのための3軸アクチュエータの概略を示す概略斜視図。

【図7】本発明による実施形態のホログラム記録担体の情報を記録再生するホログラム装置のピックアップの概略を示す構成図。

【図8】本発明による実施形態のホログラム記録担体の情報を記録再生するホログラム装置のピックアップの概略を示す構成図。

【図9】本発明による実施形態のホログラム記録担体の情報を記録再生するホログラム装置のピックアップにおける光検出器の一部を示す平面図。

【図10】本発明による実施形態のホログラム記録担体のトラックを示す平面図。

【図11】本発明による他の実施形態のホログラム記録担体のトラックを示す平面図。

。

【図12】本発明による他の実施形態のホログラム記録担体のトラックを示す平面図

- 【図13】本発明による他の実施形態のホログラム記録担体のトラックを示す平面図
- 【図14】本発明による他の実施形態のホログラム記録担体のトラックを示す平面図
- 【図15】本発明による他の実施形態のホログラム記録担体のトラックを示す平面図
- 【図16】本発明による他の実施形態のホログラム記録担体のトラックを示す平面図
- 【図17】本発明による他の実施形態のホログラム記録担体のトラックを示す平面図
- 【図18】本発明による他の実施形態のホログラム記録担体のトラックを示す平面図
- 【図19】本発明による他の実施形態のホログラム記録担体のトラックを示す平面図
- 【図20】本発明による他の実施形態のホログラム記録担体を示す概略部分断面図。
- 【図21】本発明による他の実施形態のホログラム記録担体を示す概略部分断面図。
- 【図22】本発明による実施形態のホログラム記録担体を示す斜視図。
- 【図23】本発明による他の実施形態のホログラム光カードを示す斜視図を示す斜視図。

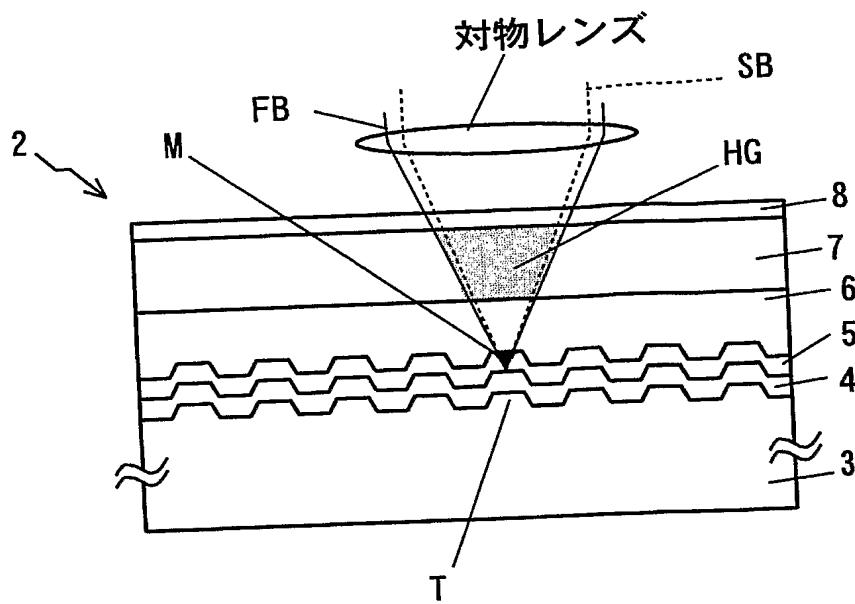
【符号の説明】

【0083】

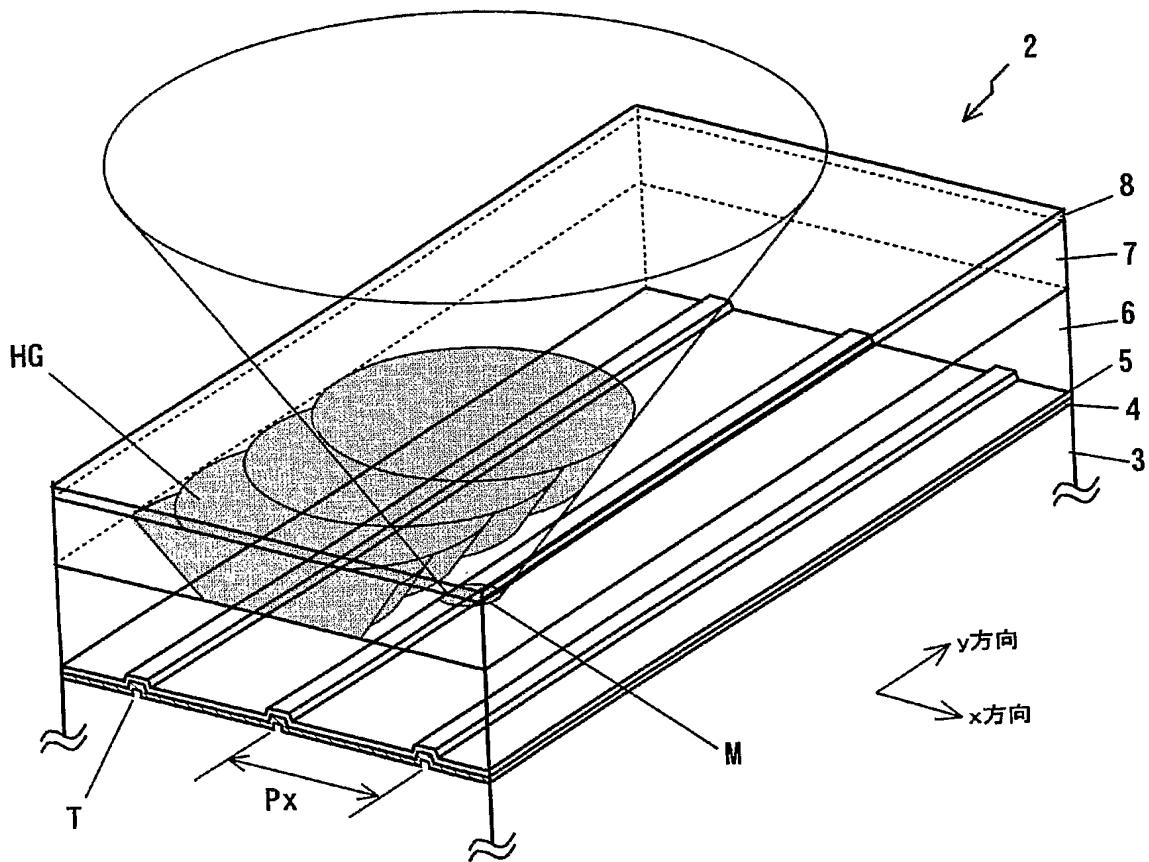
- 2 …ホログラム記録担体
- 3 …基板
- 4 …反射層
- 5 …2次元記録層
- 6 …分離層
- 7 …ホログラム記録層
- 8 …保護層
- 20a …光カード
- 22 …スピンドルモータ
- 23 …ピックアップ
- 24 …ピックアップ駆動部
- 25a …第1光源駆動回路
- 25b …第2光源駆動回路
- 26 …空間光変調器駆動回路
- 27 …再生光信号検出回路
- 28 …サーボ信号処理回路
- 29 …フォーカスサーボ回路
- 30x …x方向移動サーボ回路
- 30y …y方向移動サーボ回路
- 31 …ピックアップ位置検出回路
- 32 …スライダサーボ回路
- 33 …回転数検出部
- 34 …回転位置検出回路
- 35 …スピンドルサーボ回路
- 36 …対物レンズ駆動部
- 37 …制御回路
- 38 …支持部

3 9 …ピエゾ素子
4 2 …アクチュエータベース
4 2 c …開口
4 5 …立ち上げプリズム
4 8 …レンズホルダ
5 0 …フォーカシングコイル
5 1 …トラッキングコイル
5 3 …長手支持部材
4 2 a …張出部
5 5 …磁石
5 6 …金属プレート
5 7 …ヨーク
H G …ホログラム
T …トラック
F B …第1光ビーム
S B …第2光ビーム、サーボビーム
M …マーク
Y … y方向位置決めマーク
L D 1 …第1レーザ光源
C L 1 …第1コリメータレンズ
H P 1 …第1ハーフミラープリズム
S L M …偏光空間光変調器
H P 2 …第2ハーフミラープリズム
H P 3 …第3ハーフミラープリズム
H P 4 …第4ハーフミラープリズム
C M O S …像検出センサ
L D 2 …第2レーザ光源
C L 2 …第2コリメータレンズ
P B S …偏光ビームスプリッタ
1 / 4 λ … 1 / 4 波長板
A S …カップリングレンズ
P D …光検出器
D P …ダイクロイックプリズム
O B …対物レンズ

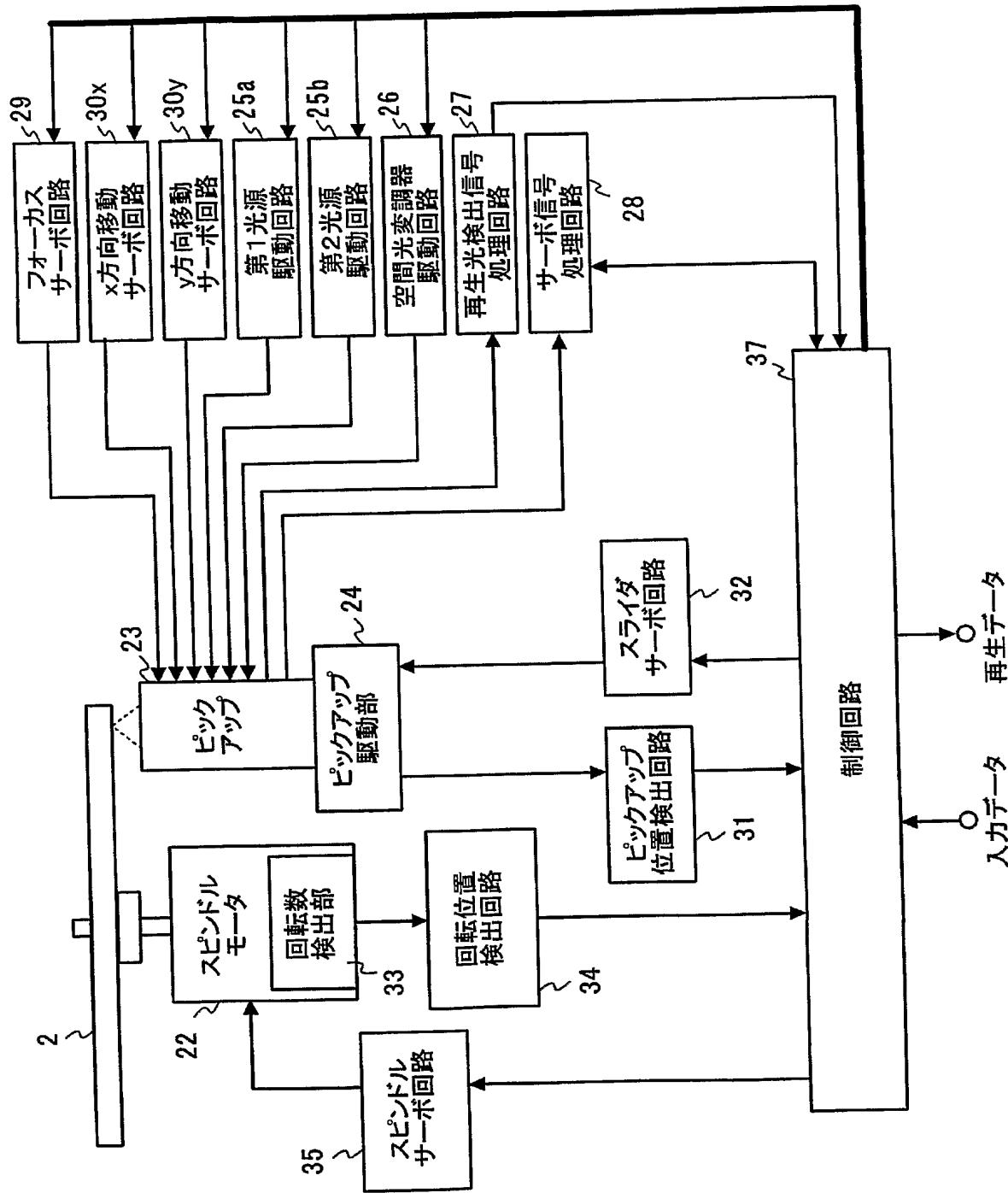
【書類名】図面
【図 1】



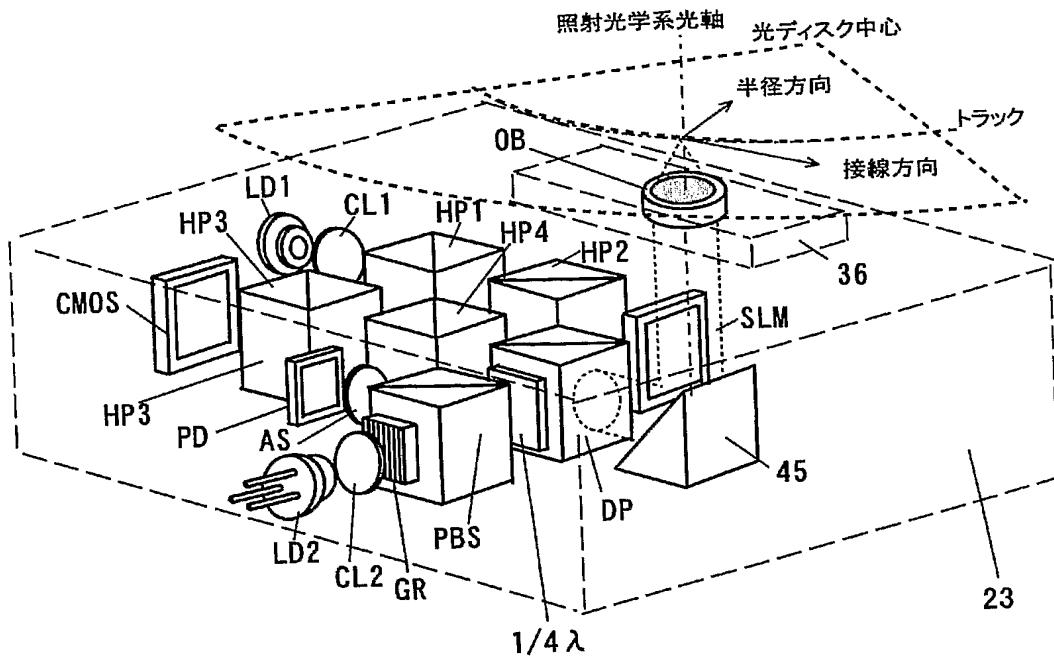
【図 2】



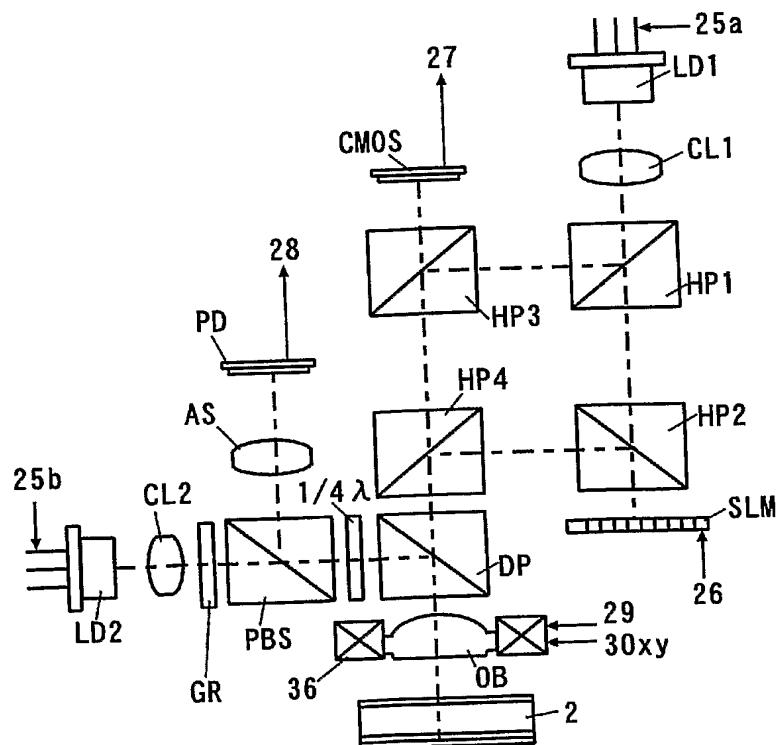
【図3】



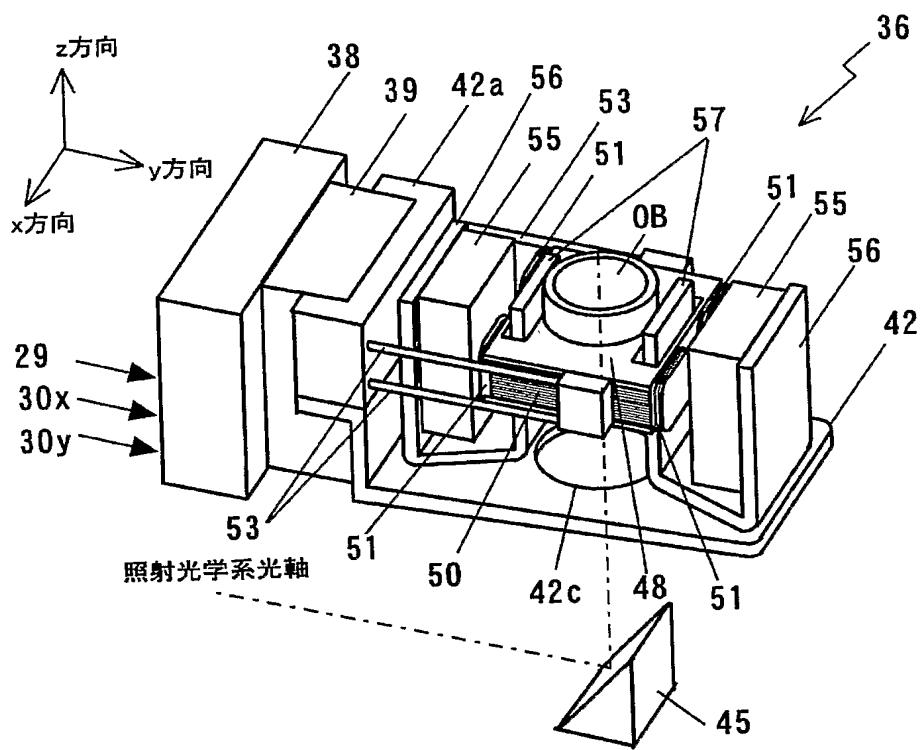
【図4】



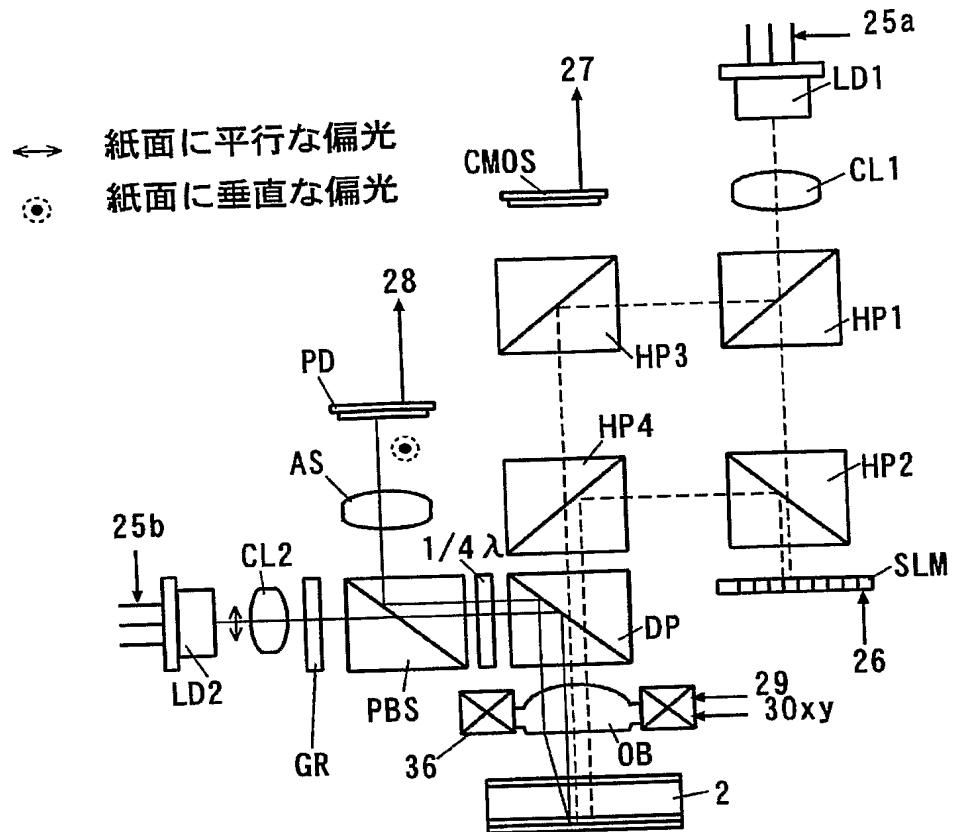
【図5】



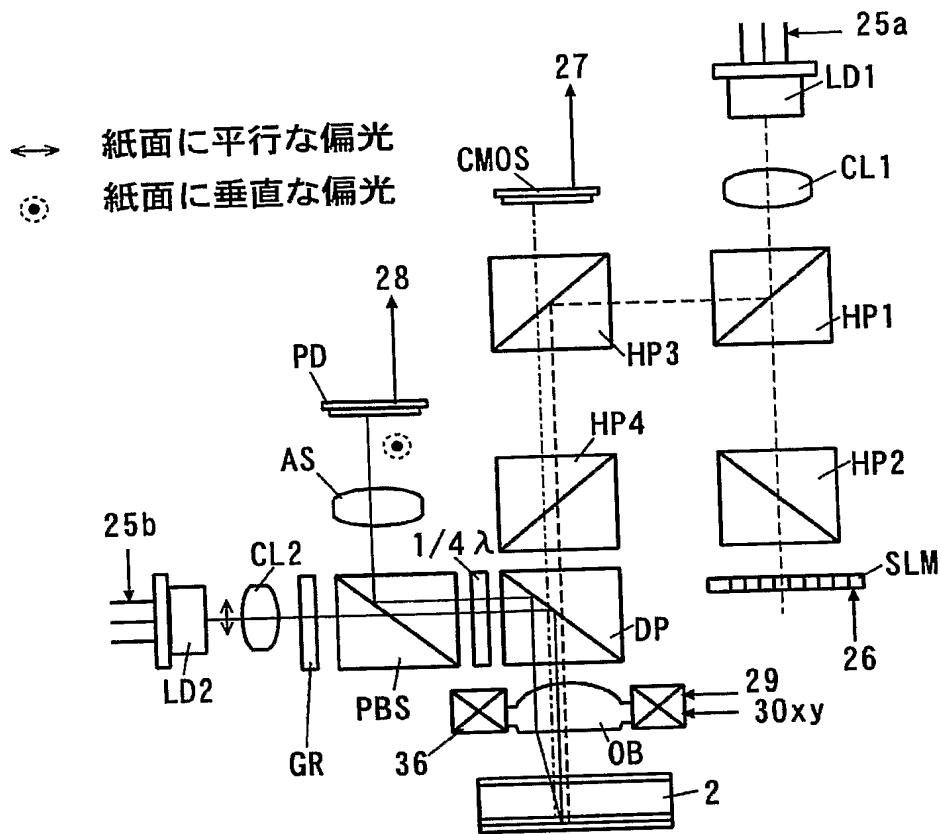
【図6】



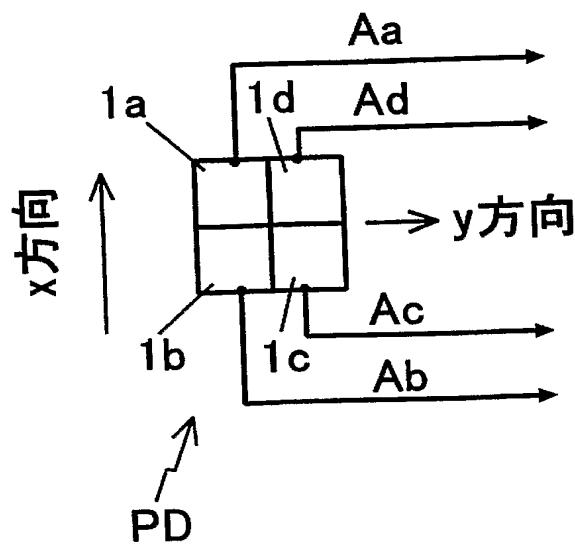
【図7】



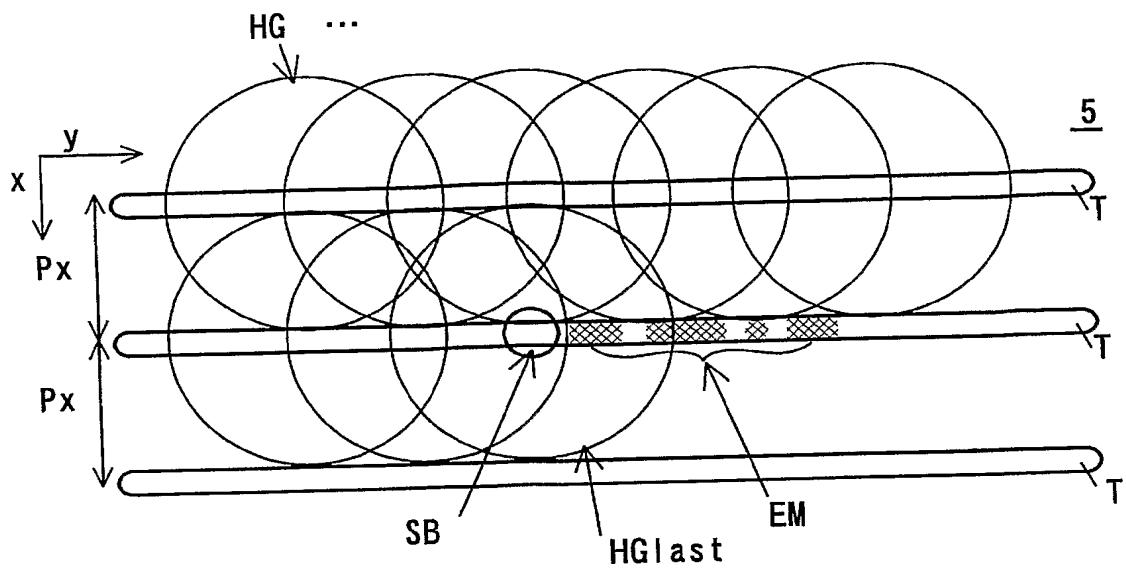
【図8】



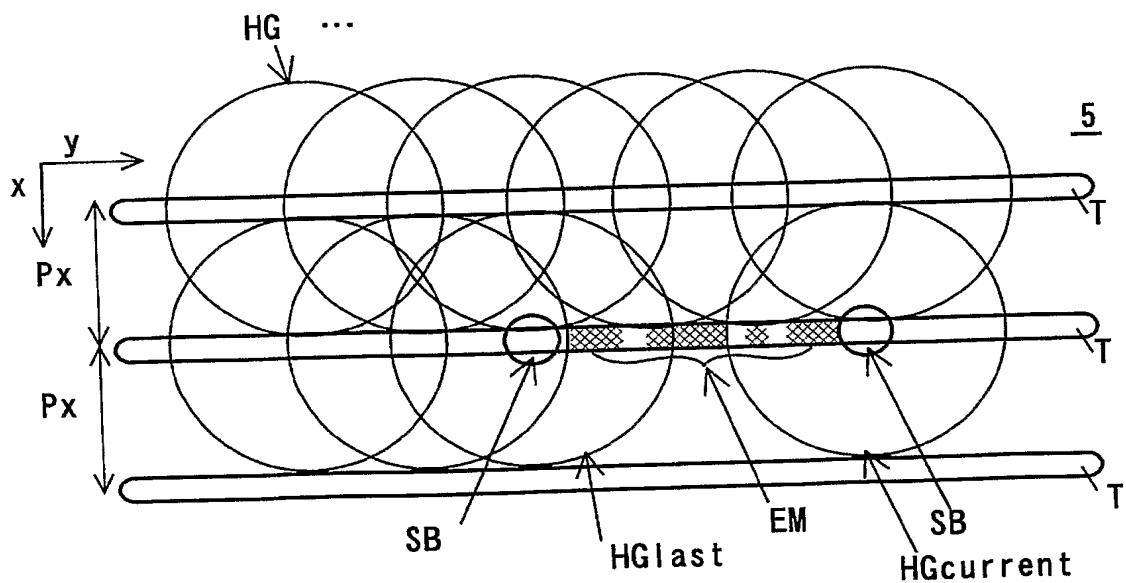
【図9】



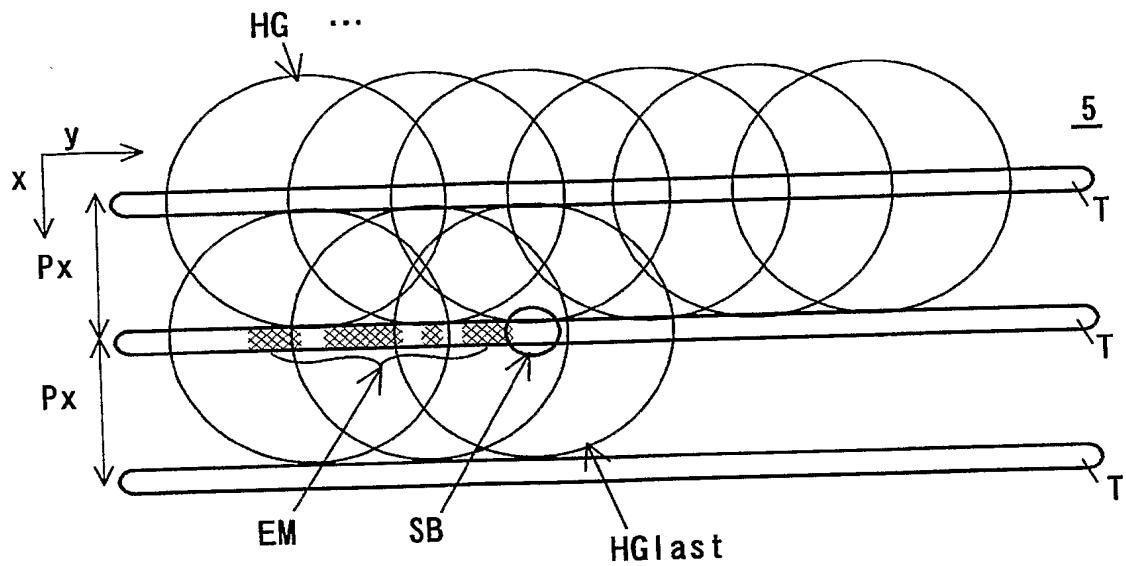
【図10】



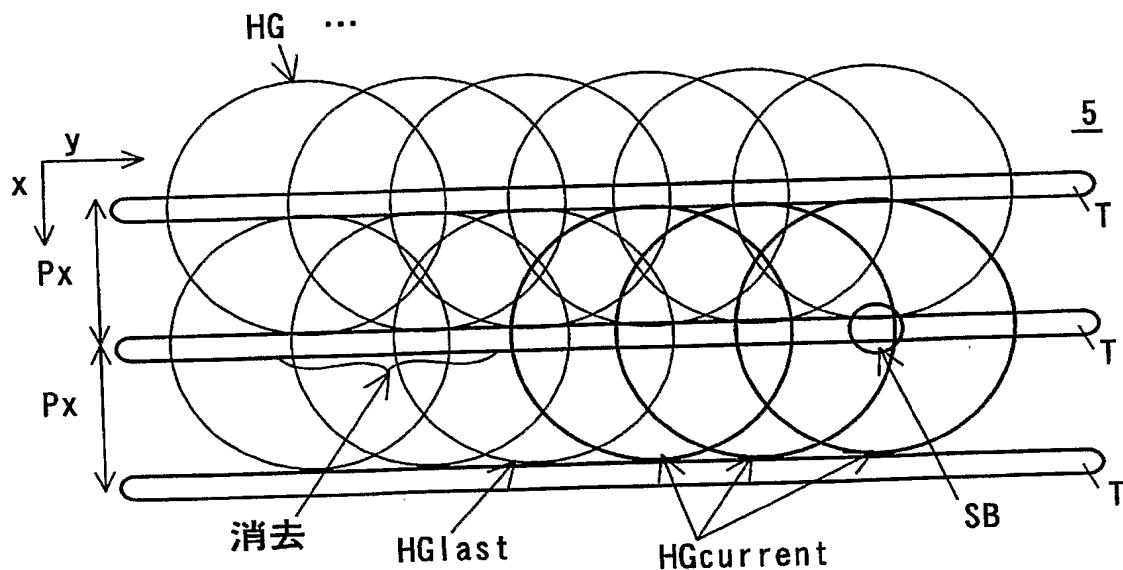
【図11】



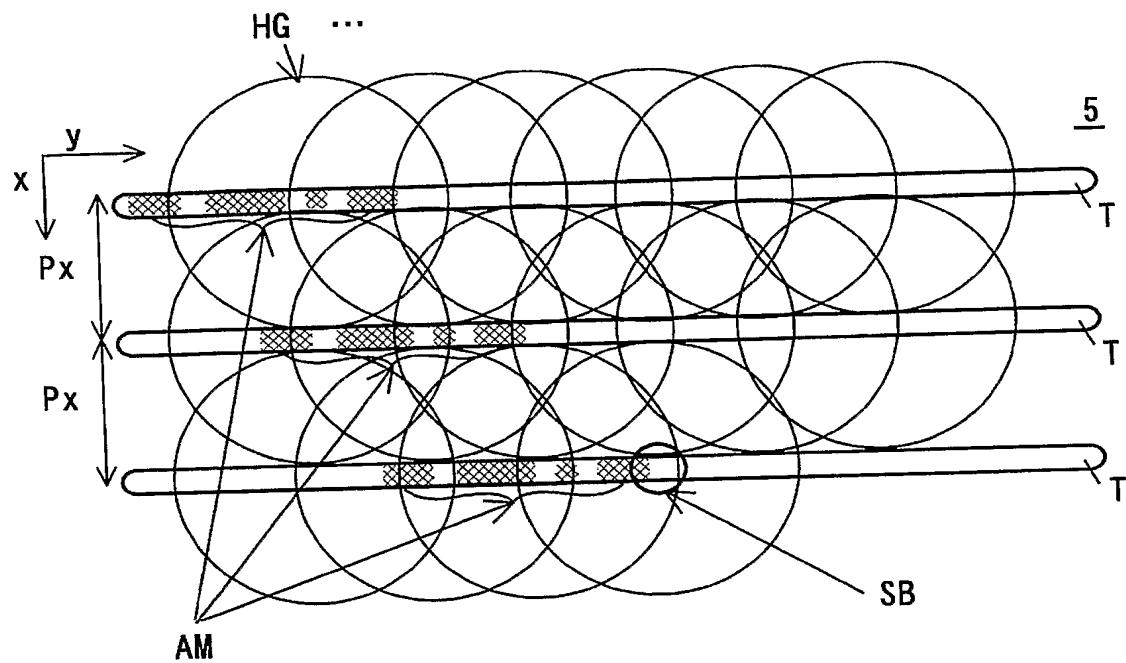
【図 1 2】



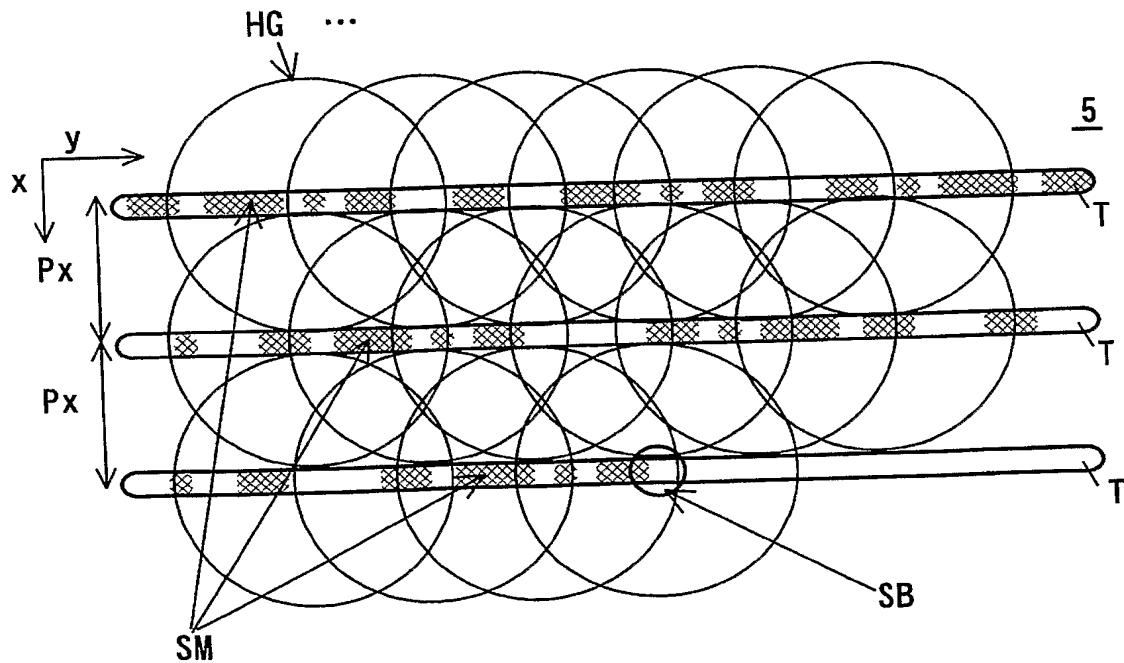
【図 1 3】



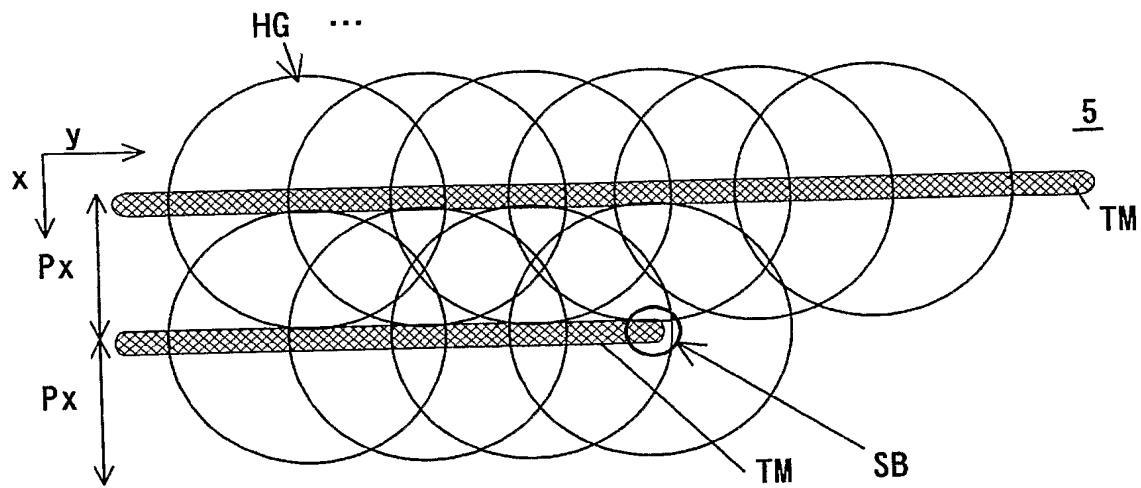
【図 14】



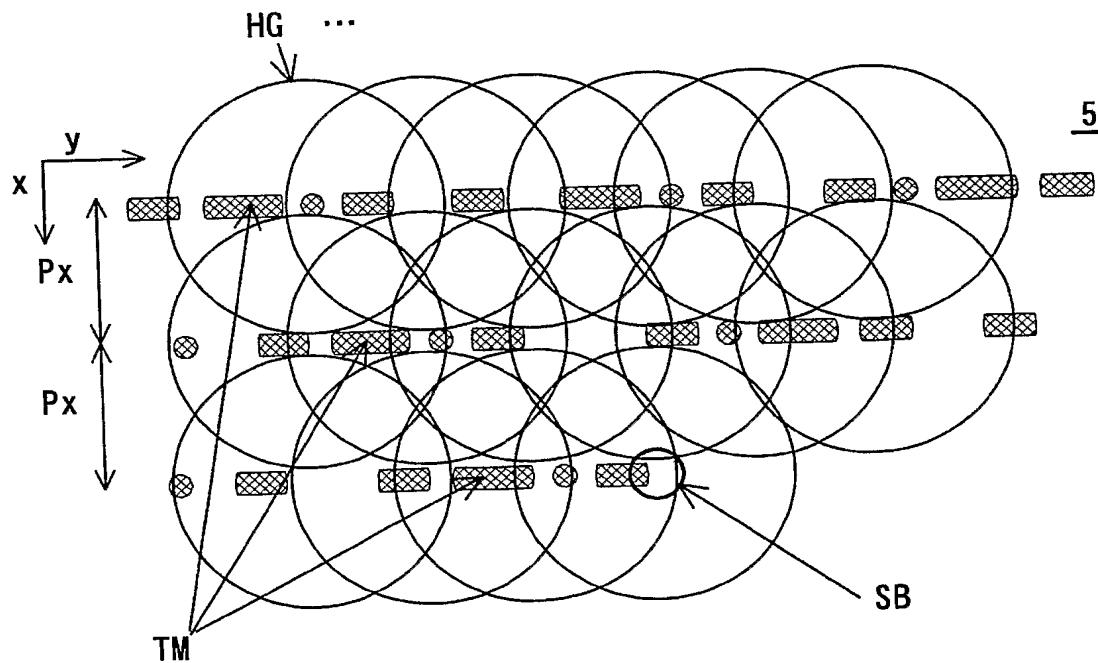
【図 15】



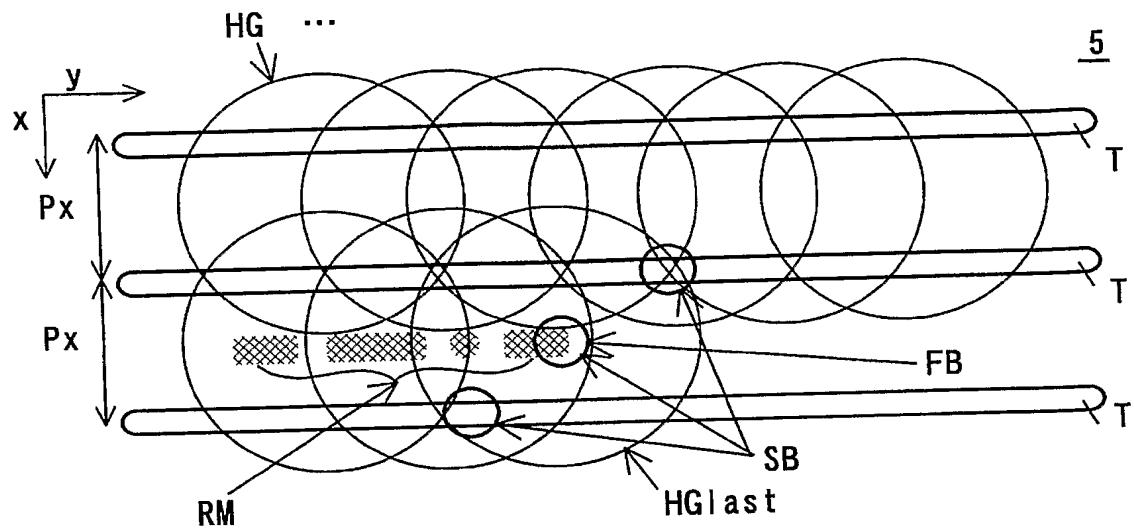
【図16】



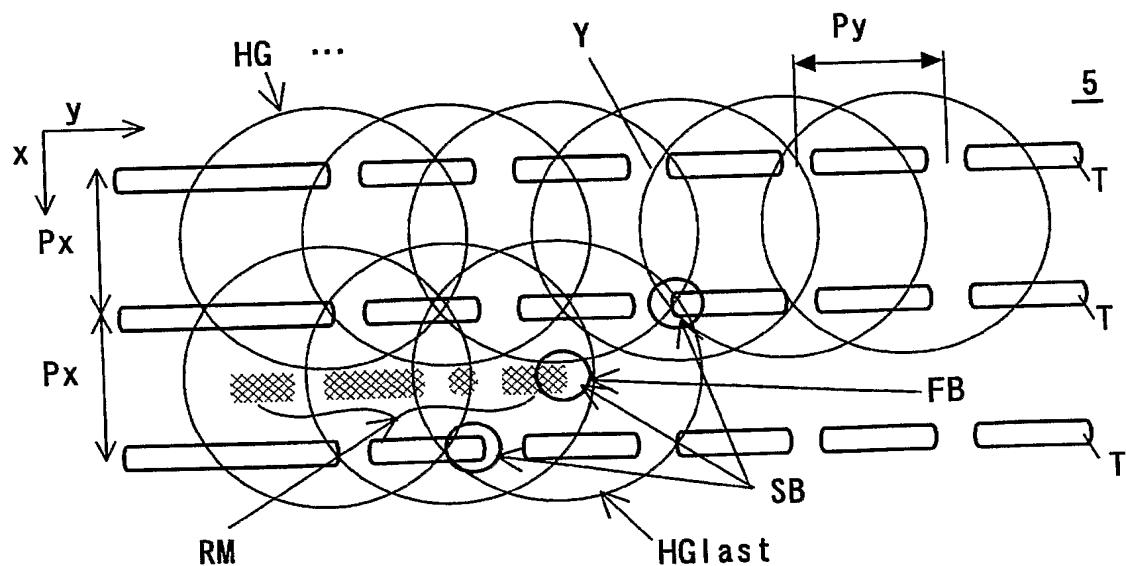
【図17】



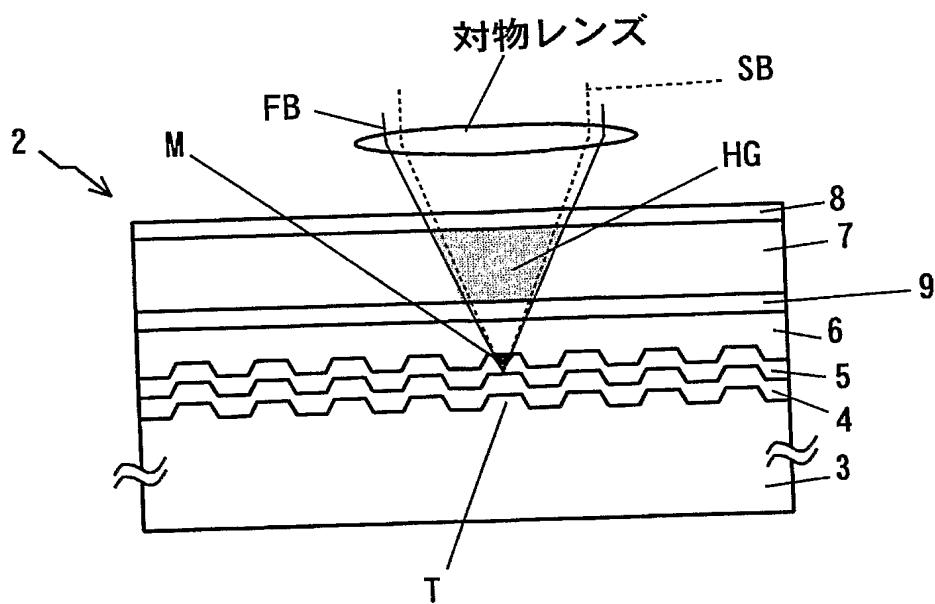
【図18】



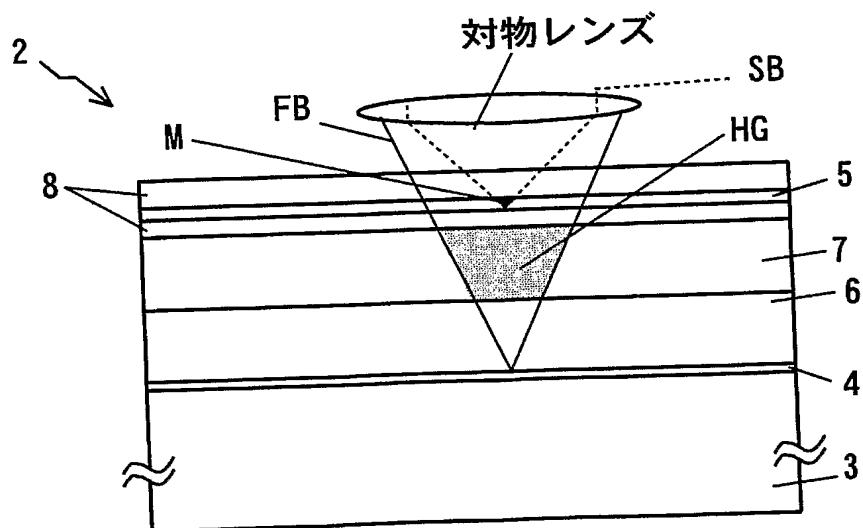
【図19】



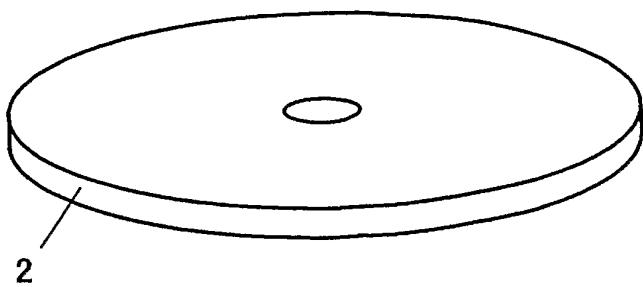
【図20】



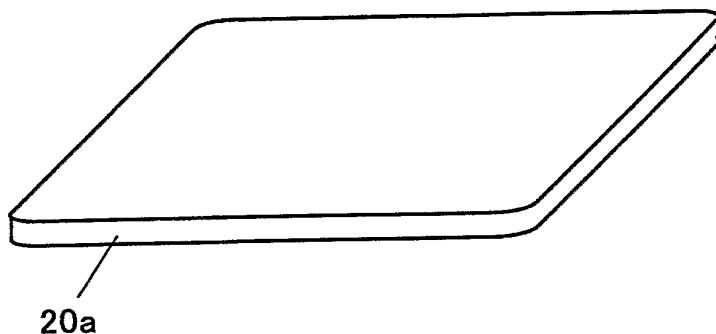
【図21】



【図22】



【図23】



【書類名】要約書

【要約】

【課題】

複数回のホログラム記録を速やかに行えるとともに安定的に記録又は再生を行うことを可能にするホログラム記録担体を提供する。

【解決手段】

ホログラム記録担体は、基板と反射層を有し、光照射により情報の記録又は再生が行われるホログラム記録担体であって、可干渉性の参照光及び信号光の成分による光学干渉パターンを回折格子として内部に保存するホログラム記録層と、ホログラム記録層の膜厚方向に積層されかつ、光強度に感応して物性が変化する2次元記録層と、を有する。

【選択図】 図1

特願 2004-096499

出願人履歴情報

識別番号

[000005016]

1. 変更年月日

1990年 8月31日

[変更理由]

新規登録

住 所

東京都目黒区目黒1丁目4番1号

氏 名

パイオニア株式会社